以降の説明において

V/F ……V/F制御（汎用モータ）、簡易磁束 ……簡易磁束ベクトル制御（汎用モータ）、

IPM ……IPMモータ制御（専用IPMモータ）で機能することを表します。（表示のないパラメータは、全制御有効です。）

Pr. はシンプルモードパラメータ、Pr. は拡張パラメータを表します。

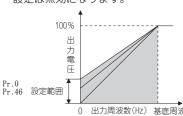
0 46　手動トルクブースト V/F

Pr.0 トルクブースト　*Pr.46 第2トルクブースト*

低周波数域の電圧降下を補正し、低速域のモータトルク低下を改善できます。

●低周波数域のモータトルクを負荷に合わせて調節して始動時のモータトルクを大きくできます。

●端子RTの切り換えで、始動トルクブーストを切り換えることができます。

●*Pr.80* で簡易磁束ベクトル制御を選択した場合、*Pr.0*、*Pr.46* の設定は無効になります。

Pr.0 初期値		定トルクモータ使用時
0.75K	6%	←
1.5K～3.7K	4%	←
5.5K、7.5K	3%	2%＊
11K～37K	2%	←
45K、55K	1.5%	←
75K～	1%	←

＊ 初期値のまま、*Pr.71* を定トルクモータ使用時の設定に変更すると、*Pr.0* の設定値は上記の値に切り換わります。

Pr. 1、2　Pr. 18　上下限周波数

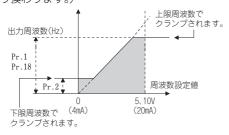
Pr.1 上限周波数　*Pr.2 下限周波数*

Pr.18 高速上限周波数

モータ速度を制限させることができます。

●出力周波数の上限および下限をクランプします。

●*Pr.1* の設定周波数を超えて運転をしたい場合には、*Pr.18* に出力周波数の上限を設定します。
（*Pr.18* を設定すると、*Pr.1* は自動的に *Pr.18* の周波数に切り換わります。また、*Pr.1* を設定すると、*Pr.18* は自動的に *Pr.1* の周波数に切り換わります。）

Pr. 3　Pr. 19、47　基底周波数、電圧 V/F 簡易磁束

Pr.3 基底周波数

Pr.19 基底周波数電圧　*Pr.47 第2V/F(基底周波数)*

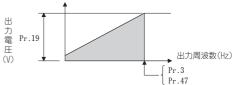
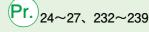
●インバータの出力（電圧、周波数）をモータの定格に合わせます。

●標準モータを運転する時は、一般的にモータの定格周波数を *Pr.3 基底周波数* に設定します。商用電源と切り換えてモータを運転する場合、*Pr.3* は電源周波数と同じにしてください。

●1台のインバータで複数のモータを切り換えて使用する場合などに基底周波数を変更したい場合は、*Pr.47 第2V/F(基底周波数)* を使用します。

●*Pr.19 基底周波数電圧* は、基底電圧（モータの定格電圧等）を設定します。

4～ 6 　多段速設定による運転

Pr. 4～　Pr. 6　Pr. 24～27、232～239

Pr.4 3速設定(高速)　*Pr.5 3速設定(中速)*

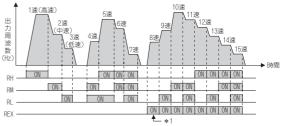
Pr.6 3速設定(低速)

Pr.24 多段速設定(4速)　*Pr.25 多段速設定(5速)*
Pr.26 多段速設定(6速)　*Pr.27 多段速設定(7速)*
Pr.232 多段速設定（8速）　*Pr.233 多段速設定（9速）*
Pr.234 多段速設定（10速）　*Pr.235 多段速設定（11速）*
Pr.236 多段速設定（12速）　*Pr.237 多段速設定（13速）*
Pr.238 多段速設定（14速）　*Pr.239 多段速設定（15速）*

運転速度をあらかじめパラメータで設定し、その速度を接点信号で切り換える場合に使用できます。

接点信号（RH、RM、RL、REX信号）をON、OFFするのみで、各速度を選択できます。

●RH信号-ONで *Pr.4*、RM信号-ONで *Pr.5*、RL信号-ONで *Pr.6* に設定された周波数で運転します。

●RH、RM、RL、REX信号の組合せによって4速～15速の設定が可能となります。*Pr.24～Pr.27*、*Pr.232～Pr.239* に運転周波数を設定してください（初期値は、4速～15速が使用できない設定となっています）。

＊1 *Pr. 232 多段速設定（8速）*＝"9999" 設定時、RH、RM、RLをOFF、REXをONとすると、*Pr. 6* の周波数で動作します。

特長　接続例　標準仕様　外形寸法図　端子結線図 端子仕様説明　操作パネル パラメータユニット FR Configurator　パラメータリスト　パラメータの説明　保護機能　オプション　注意事項　モータ　IPMモータ制御　互換性 価格　保証・問合せ